


**Forklift truck with telescopic arm.**

Patent Number: EP0656315  
Publication date: 1995-06-07  
Inventor(s): BRAUD MARCEL CLAUDE (FR)  
Applicant(s): MANITOU BF (FR)  
Requested Patent: ☐ EP0656315, B1  
Application Number: EP19940402532 19941109  
Priority Number(s): FR19930014367 19931201  
IPC Classification: B66F9/065; B60K5/04; B60K17/04; B60K17/28; B60K11/04; B60K25/02; E02F9/20  
EC Classification: B60K17/06, B66F9/065T, B60K5/04, B60K11/04, B60K17/04, B60K17/28, B60K25/02, B66F9/075  
Equivalents: ☐ DE656315T, DE69408417D, DE69408417T, ☐ FR2713155  
Cited Documents: DE2739325; GB1354132; FR2650541; GB2161784; DE3914839; JP4276138

---

**Abstract**

---

A lift truck 1 with telescopic arm 3 has a front axle assembly 6 and a rear axle assembly 7 and mechanical transmission means for transmitting the movement of the motor power unit 5 to the front 6 and/or rear 7 axle assembly or assemblies. The motor power unit 5 is arranged transversely with respect to the truck 1 and the mechanical transmission means are situated in a central position. 

---

Data supplied from the esp@cenet database - I2



Europäisches Patentamt  
European Patent Office  
Office européen des brevets



(11) Numéro de publication : **0 656 315 A1**

(12)

## DEMANDE DE BREVET EUROPEEN

(21) Numéro de dépôt : **94402532.9**

(22) Date de dépôt : **09.11.94**

(51) Int. Cl.<sup>6</sup> : **B66F 9/065, B60K 5/04,  
B60K 17/04, B60K 17/28,  
B60K 11/04, B60K 25/02,  
E02F 9/20**

(30) Priorité : **01.12.93 FR 9314367**

(43) Date de publication de la demande :  
**07.06.95 Bulletin 95/23**

(84) Etats contractants désignés :  
**DE GB IT**

(71) Demandeur : **MANITOU BF**  
**430 Rue de l'Aubinière**  
**F-44150 Ancenis (FR)**

(72) Inventeur : **Braud, Marcel Claude**  
**Le Moulin des Gévaudières**  
**F-49270 Champtoceaux (FR)**

(74) Mandataire : **Laget, Jean-Loup**  
**Cabinet Pierre Loyer**  
**77, rue Boissière**  
**F-75116 Paris (FR)**

(54) **Chariot élévateur à bras télescopique.**

(57) Un chariot 1 élévateur à bras télescopique 3 comporte un pont avant 6 et un pont arrière 7 et des moyens de transmission mécanique pour transmettre le mouvement du groupe moto-propulseur 5 au(x) pont(s) avant 6 et/ou arrière 7. Le groupe moto-propulseur 5 est orienté transversalement par rapport au chariot 1 et les moyens de transmission mécanique sont situés en position centrale.

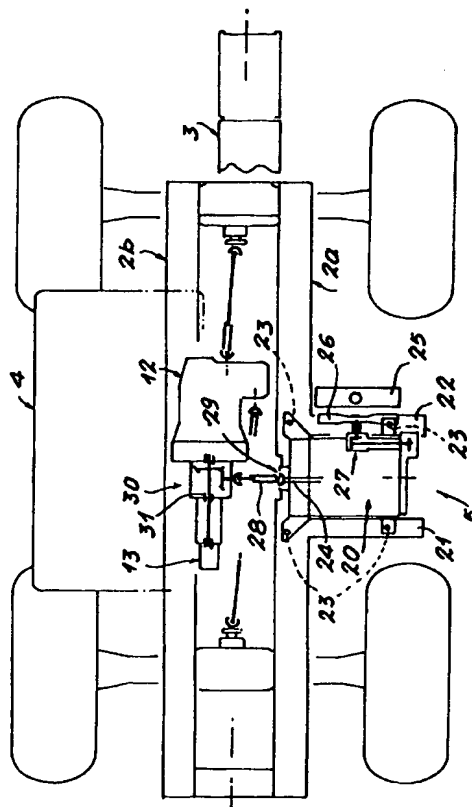


FIG. 2

EP 0 656 315 A1

L'invention est relative à un chariot élévateur à bras télescopique.

L'invention s'applique en particulier aux chariots élévateurs à déport de charge, dont le bras télescopique est en position abaissée notablement en-dessous de la ligne de visée du conducteur, cette position abaissée correspondant à une visibilité circulaire totale du conducteur assis dans la cabine de conduite.

Dans les entreprises de travaux publics, les entreprises agricoles ou autres entreprises travaillant en continu sur de longues périodes, les chariots élévateurs doivent fonctionner en continu sur ces longues durées, et les durées d'arrêt pour maintenance et entretien de ces machines doivent être minimisées.

Compte tenu du fait que les organes mobiles du bras télescopique, les roulements des organes tournants ou autres emplacements nécessitant un graissage ou une lubrification sont actuellement conçus pour être graissés ou lubrifiés en continu pendant le travail du chariot élévateur, l'arrêt de la machine est principalement effectué pour la révision périodique, la maintenance, l'entretien ou la réparation du groupe moto-propulseur.

L'invention a pour but de permettre un accès facile au groupe moto-propulseur et un échange rapide de celui-ci, de manière à faciliter la maintenance et à réduire les temps d'immobilisation du chariot élévateur.

L'invention a pour objet un chariot élévateur à bras télescopique, du type comportant une cabine contenant le poste de conduite et un groupe moto-propulseur, situés de part et d'autre du bras télescopique, un pont avant et un pont arrière et des moyens de transmission mécanique pour transmettre le mouvement d'un moteur thermique à au moins l'un des deux ponts avant ou arrière ou à ces deux ponts avant et arrière, caractérisé en ce que les moyens de transmission mécanique comportent une boîte de vitesses avec un embrayage, située en position centrale, et en ce que l'arbre de sortie du moteur thermique est orienté transversalement par rapport au chariot.

Selon d'autres caractéristiques de l'invention:

- la boîte de vitesses est entraînée par l'intermédiaire d'un renvoi d'angle à deux sorties, dont l'une entraîne la boîte de vitesse et dont l'autre entraîne une pompe hydraulique fournissant l'énergie aux actionneurs hydrauliques du chariot,
- les moyens de transmission mécanique sont reliés à l'arbre de sortie du moteur thermique par l'intermédiaire d'une transmission à cardans,
- les moyens de transmission mécanique sont fixés rigidement au moteur thermique,
- le moteur thermique est relié aux moyens de transmission mécanique à travers un longeron du châssis du chariot, longeron dans lequel est

prévu à cet effet un orifice, une échancrure, découpe ou passage analogue,

- l'arbre d'entrée de la boîte de vitesses est sensiblement coaxial à l'arbre d'entraînement de la pompe hydraulique alimentant les organes hydrauliques du chariot,
- le renvoi d'angle à deux sorties est du type à arbre traversant, à une extrémité duquel est montée la boîte de vitesses et à l'autre extrémité duquel est montée la pompe hydraulique du chariot,
- le radiateur et le ventilateur du groupe moto-propulseur sont montés sur le côté du moteur thermique,
- l'axe du ventilateur est sensiblement parallèle à l'axe longitudinal du chariot,
- le ventilateur est entraîné par un renvoi d'angle commandé par le mécanisme de distribution du moteur.

L'invention sera mieux comprise grâce à la description qui va suivre donnée à titre d'exemple non limitatif au regard des dessins annexés dans lesquels:

La figure 1 représente schématiquement une vue latérale en élévation avec arrachement partiel d'un chariot élévateur selon l'invention;

La figure 2 représente schématiquement une vue de dessus avec arrachement partiel d'un premier mode de réalisation de chariot élévateur selon l'invention;

La figure 3 représente schématiquement une vue arrière en élévation avec arrachement partiel du chariot élévateur de la figure 2;

La figure 4 représente schématiquement une vue de dessus avec arrachement partiel d'un deuxième mode de réalisation de chariot élévateur selon l'invention;

La figure 5 représente schématiquement une vue arrière avec arrachement partiel du chariot élévateur de la figure 4.

En référence à la figure 1, un chariot élévateur 1 selon l'invention comporte un châssis 2 comportant deux longerons s'étendant longitudinalement de part et d'autre de l'axe de symétrie longitudinal du chariot, sur lequel est articulé à l'arrière un bras télescopique 3, de manière connue en soi.

Le chariot élévateur comporte une cabine 4 contenant le poste de conduite et un groupe moto-propulseur situés de part et d'autre du bras télescopique 3.

Le châssis 2 est supporté par un pont avant 6 et un pont arrière 7, munis chacun de roues gauche et droite.

L'essieu avant 6 est entraîné par un couple conique 8 à différentiel et l'essieu arrière 7 est également entraîné par un couple conique 9 à différentiel, ces couples coniques 8, 9 étant entraînés par une transmission mécanique reliée au groupe moto-propulseur 5: dans l'exemple représenté, les couples coniques

8, 9, sont entraînés par les arbres 10 et 11 reliés aux deux sorties de la boîte de vitesses 12 située en position centrale sensiblement sur l'axe longitudinal du chariot.

L'arbre d'entrée de la boîte de vitesses 12 est monté sensiblement coaxialement à l'arbre d'entraînement de la pompe hydraulique 13 d'actionnement des organes hydrauliques du chariot élévateur, tels que par exemple les vérins 14 de levée du bras télescopique 3.

En référence aux figures 2 et 3, les éléments de repères identiques à ceux de la figure 1 désignent des éléments identiques ou similaires à ceux de la figure 1.

Le groupe moto-propulseur 5 comporte un moteur thermique 20 supporté par deux traverses 21, 22 solidaires d'un longeron 2a du châssis 2; des plots élastiques 23 d'isolation et de suspension étant avantageusement prévus pour supporter le moteur thermique 20.

Le moteur thermique 20 ainsi disposé en porte-à-faux par rapport au longeron 2a est de préférence orienté sensiblement transversalement, c'est-à-dire avec son arbre de sortie 24 transversal par rapport au sens longitudinal du chariot.

Le moteur thermique 20 est de type connu en soi; selon une variante avantageuse de l'invention, on prévoit de réduire l'encombrement transversal du groupe motopropulseur 5 en disposant le radiateur 25 et le ventilateur 26 sur le côté du moteur 20, l'axe du ventilateur 26 étant sensiblement parallèle à l'axe longitudinal du chariot. Dans cette disposition, l'arbre du ventilateur 26 est entraîné par un renvoi d'angle additionnel 27 commandé par le mécanisme de distribution du moteur 20.

L'arbre de sortie 24 du moteur thermique 20 entraîne une transmission 28 à cardans, dont une tête 28a passe à travers un orifice de passage 29 pratiqué dans le longeron 2a, pour permettre une connexion et une déconnexion faciles de l'arbre 28 à cardans.

L'autre extrémité 28b de l'arbre 28 entraîne un renvoi d'angle 30 à deux sorties reliées respectivement à la boîte de vitesses 12 et à la pompe hydraulique 13.

De préférence, le renvoi d'angle 30 est du type comportant un arbre de sortie 31 commun d'entraînement de la pompe hydraulique 13 et de la boîte de vitesses 12: ainsi, les chocs ou à-coups dus aux changements de vitesse sont amortis au moins partiellement par le circuit hydraulique sous pression de la pompe hydraulique 13.

Grâce à l'invention, le groupe moto-propulseur 5 comprenant le moteur thermique 20, les éléments 25, 26, 27 annexes au moteur 20 et l'arbre 24 de sortie apte à être relié à l'arbre à cardans 28 peut être libéré rapidement en desserrant les fixations sur plots élastiques 23 et en déconnectant l'arbre à cardans 28.

A l'aide d'un système de manutention approprié,

on évacue ensuite le groupe moto-propulseur 5 comme schématisé en traits interrompus sur la figure 3.

Dans ce mode de réalisation, l'invention évite également toute transmission notable de vibrations entre le groupe moto-propulseur 5 monté sur plots amortisseurs 23 et la boîte de vitesses 12 fixée rigidement au châssis 2, car le joint à cardans 28 à arbres coaxiaux coulissants l'un dans l'autre absorbe les désalignements produits par les vibrations du moteur 20 et ne transmet aucune vibration du moteur 20 à l'extrémité 28b.

En régime de marche, le renvoi d'angle 30 est constamment entraîné en rotation par le moteur thermique 20 pour entraîner la pompe hydraulique 13 ou un ensemble de pompes hydrauliques correspondant aux différents actionneurs hydrauliques du chariot pour l'assistance de la direction du chariot, les mouvements et l'extension du bras télescopique, l'assistance du système de freinage, notamment.

En référence aux figures 4 et 5, les éléments de repères identiques à ceux de la figure 1 désignent des éléments identiques ou similaires à ceux de la figure 1. Dans ce mode de réalisation, le groupe moto-propulseur 5 comporte un moteur 40 supporté par deux traverses 41, 42 solidaires du longeron 2a du châssis 2 au moyen de plots 43 d'isolations et d'amortissement.

L'arbre de sortie 44 étant transversal au chariot, on monte le ventilateur 46 et le radiateur 45 sur un côté du moteur 40. Bien que le ventilateur 46 soit représenté comme entraîné par le renvoi d'angle 47, il apparaîtra clairement à l'homme du métier que tout autre mode d'entraînement du ventilateur 46, par exemple par un moteur électrique ou un moteur hydraulique, ne sort pas du cadre de la présente invention.

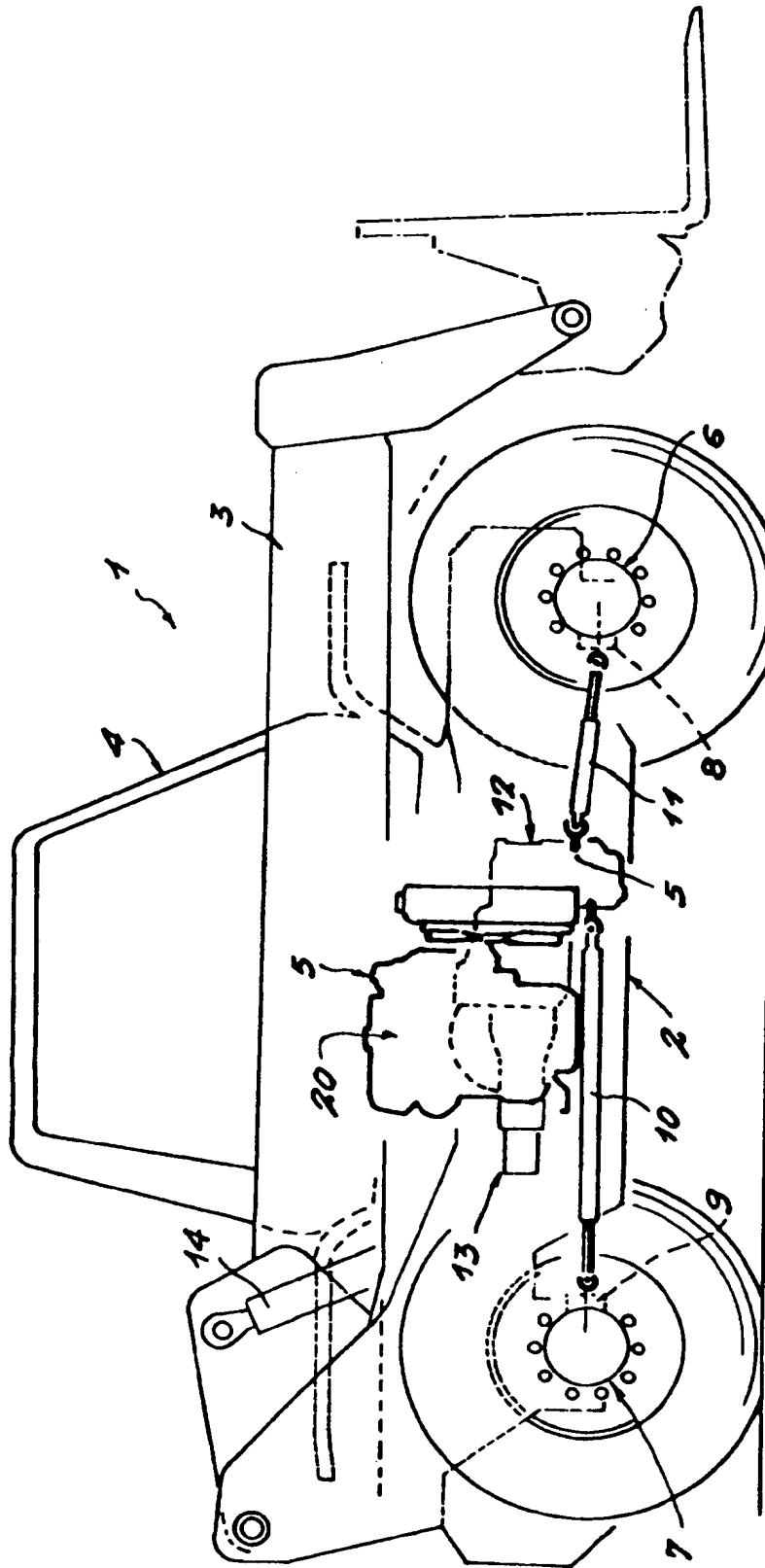
Un renvoi d'angle 50 présentant ou relié à une partie de connexion allongée 48 est relié à l'arbre d'entraînement 44 du moteur 40 à travers une échancre 49 ou découpe appropriée dans le longeron 2a. Le renvoi d'angle 50 est fixé rigidement au moteur 40 par une bride ou organe démontable analogue.

Le renvoi d'angle 50 est constamment entraîné par l'arbre 44 du moteur 40 et présente deux arbres de sortie pour entraîner une boîte de vitesses 12 et une ou plusieurs pompes hydrauliques 13: à cet effet, on prévoit que la boîte de vitesses 12 comporte un embrayage dans les deux modes de réalisation: grâce à cet embrayage incorporé uniquement au niveau de la boîte de vitesses 12, la ou les pompes hydrauliques 13 sont constamment entraînées dès le démarrage du moteur 40.

L'invention n'est nullement limitée aux deux modes de réalisation décrits, mais couvre au contraire toute modification de forme et toute variante de réalisation dans le cadre et l'esprit de l'invention.

## Revendications

1. Chariot élévateur à bras télescopique, du type comportant une cabine (4) contenant le poste de conduite et un groupe moto-propulseur (5), situés de part et d'autre du bras télescopique, un pont avant et un pont arrière et des moyens de transmission mécanique pour transmettre le mouvement d'un moteur thermique à au moins l'un des deux ponts avant ou arrière ou à ces deux ponts avant et arrière, caractérisé en ce que les moyens de transmission mécanique comportent une boîte de vitesses (12) avec un embrayage, située en position centrale, et en ce que l'arbre de sortie (24, 44) du moteur thermique (20, 40) est orienté transversalement par rapport au chariot (1). 5
2. Chariot élévateur selon la revendication 1, caractérisé en ce que la boîte de vitesses (12) est entraînée par l'intermédiaire d'un renvoi d'angle (30, 50) à deux sorties, dont l'une entraîne la boîte de vitesses (12) et dont l'autre entraîne une pompe hydraulique (13) fournissant l'énergie aux actionneurs hydrauliques (14) du chariot (1). 10
3. Chariot élévateur selon la revendication 1 ou 2, caractérisé en ce que les moyens de transmission mécanique (30, 12) sont reliés à l'arbre de sortie (24, 44) du moteur thermique (20) par l'intermédiaire d'une transmission à cardans (28). 15
4. Chariot selon la revendication 1 ou 2, caractérisé en ce que les moyens de transmission mécanique (50, 12) sont fixés rigidement au moteur thermique (40). 20
5. Chariot selon l'une des revendications précédentes, caractérisé en ce que le moteur thermique (20, 40) est relié aux moyens de transmission mécanique (30, 50, 12) à travers un longeron (2a) du châssis (2) du chariot, longeron (2a) dans lequel est prévu à cet effet un orifice (29), une échancrure (49), découpe ou passage analogue. 25
6. Chariot selon l'une quelconque des revendications précédentes, caractérisé en ce que l'arbre d'entrée de la boîte de vitesses (12) est sensiblement coaxial à l'arbre d'entraînement de la pompe hydraulique (13) alimentant les organes hydrauliques du chariot (1). 30
7. Chariot selon la revendication 2, caractérisé en ce que le renvoi d'angle (30, 50) à deux sorties est du type à arbre traversant, à une extrémité duquel est montée la boîte de vitesses (12) et à l'autre extrémité duquel est montée la pompe hydraulique (13) du chariot (1). 35
8. Chariot selon l'une quelconque des revendications précédentes, caractérisé en ce que le radiateur (25, 45) et le ventilateur (26, 46) du groupe moto-propulseur sont montés sur le côté du moteur thermique (20, 40). 40
9. Chariot selon la revendication 8, caractérisé en ce que l'axe du ventilateur (26) est sensiblement parallèle à l'axe longitudinal du chariot (1). 45
10. Chariot selon la revendication 8 ou 9, caractérisé en ce que le ventilateur (26, 46) est entraîné par un renvoi d'angle (27, 47) commandé par le mécanisme de distribution du moteur (20, 40). 50



一、

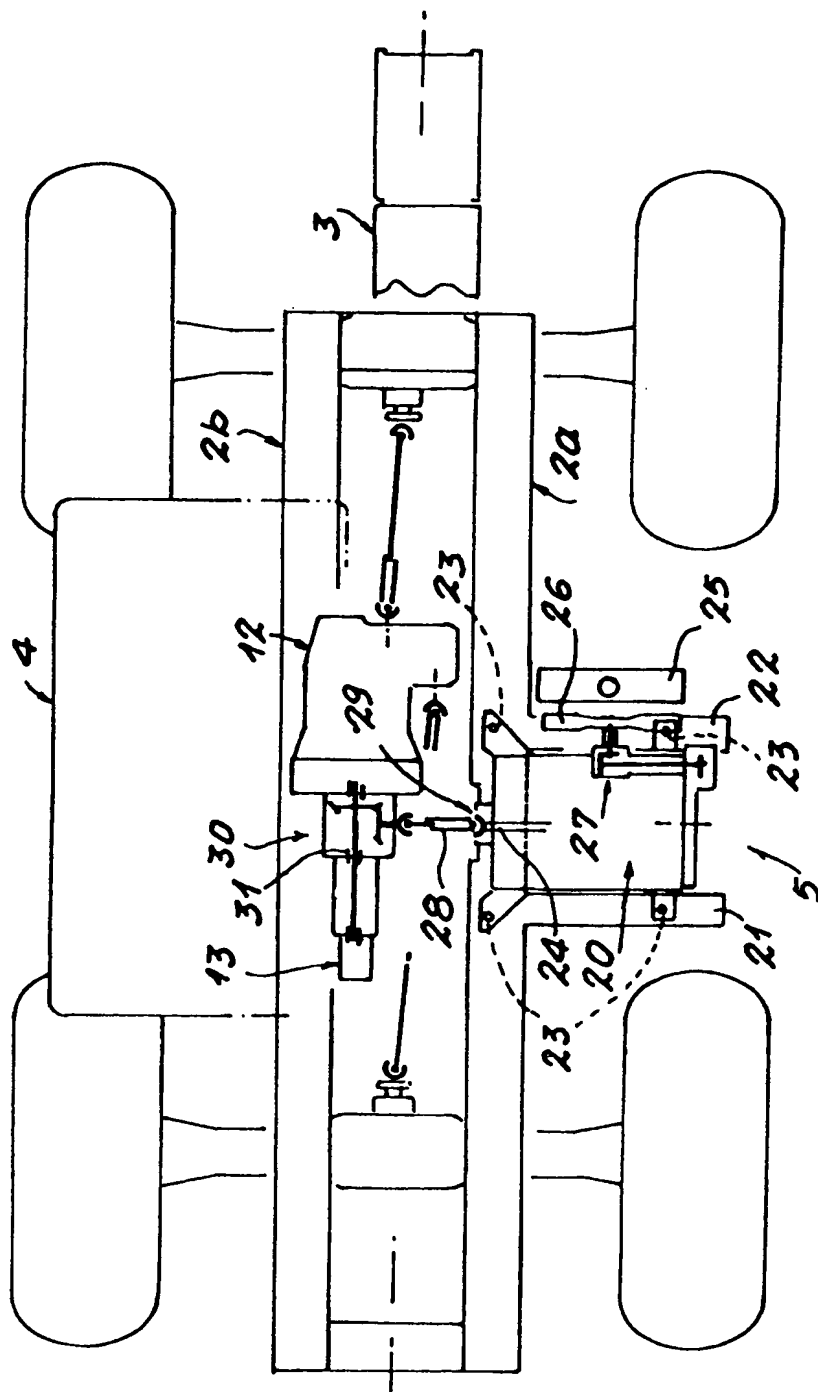
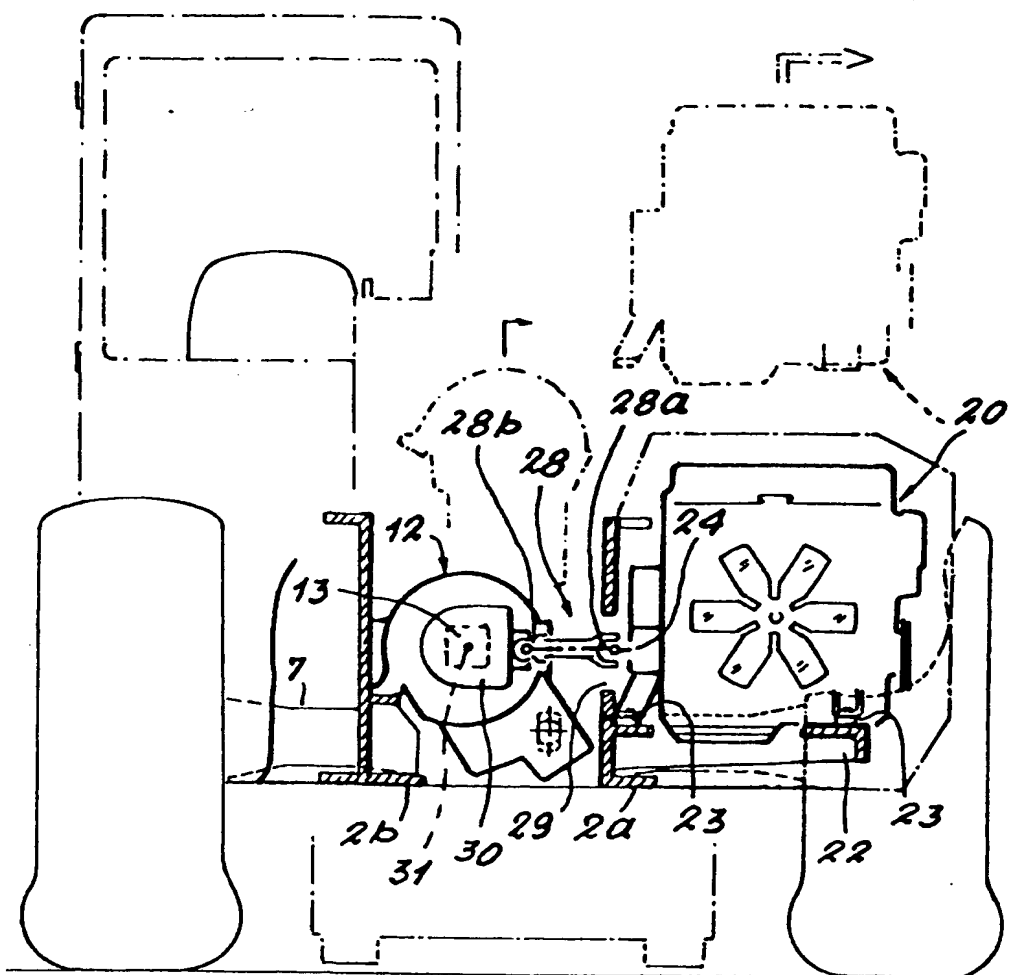


FIG. 3





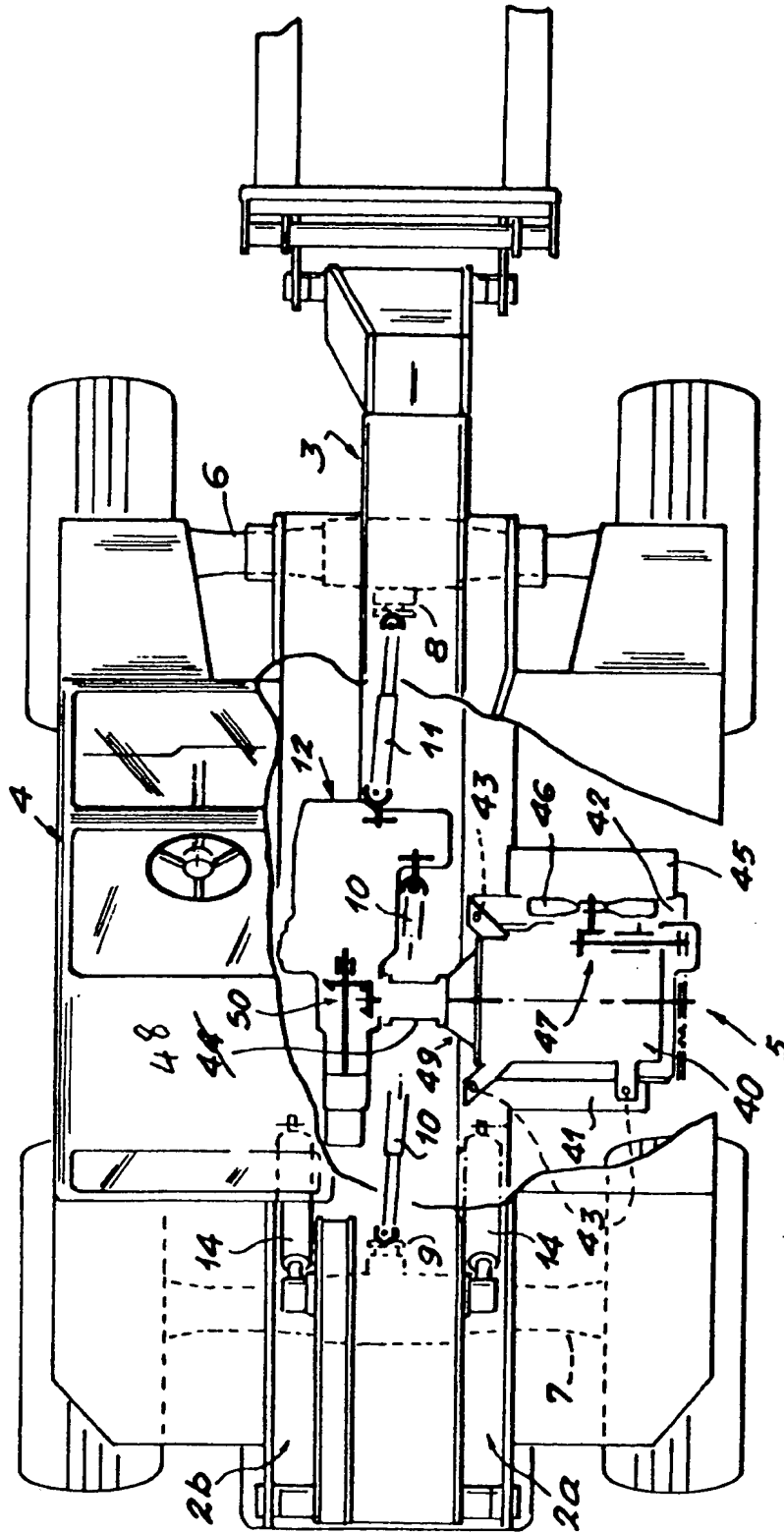
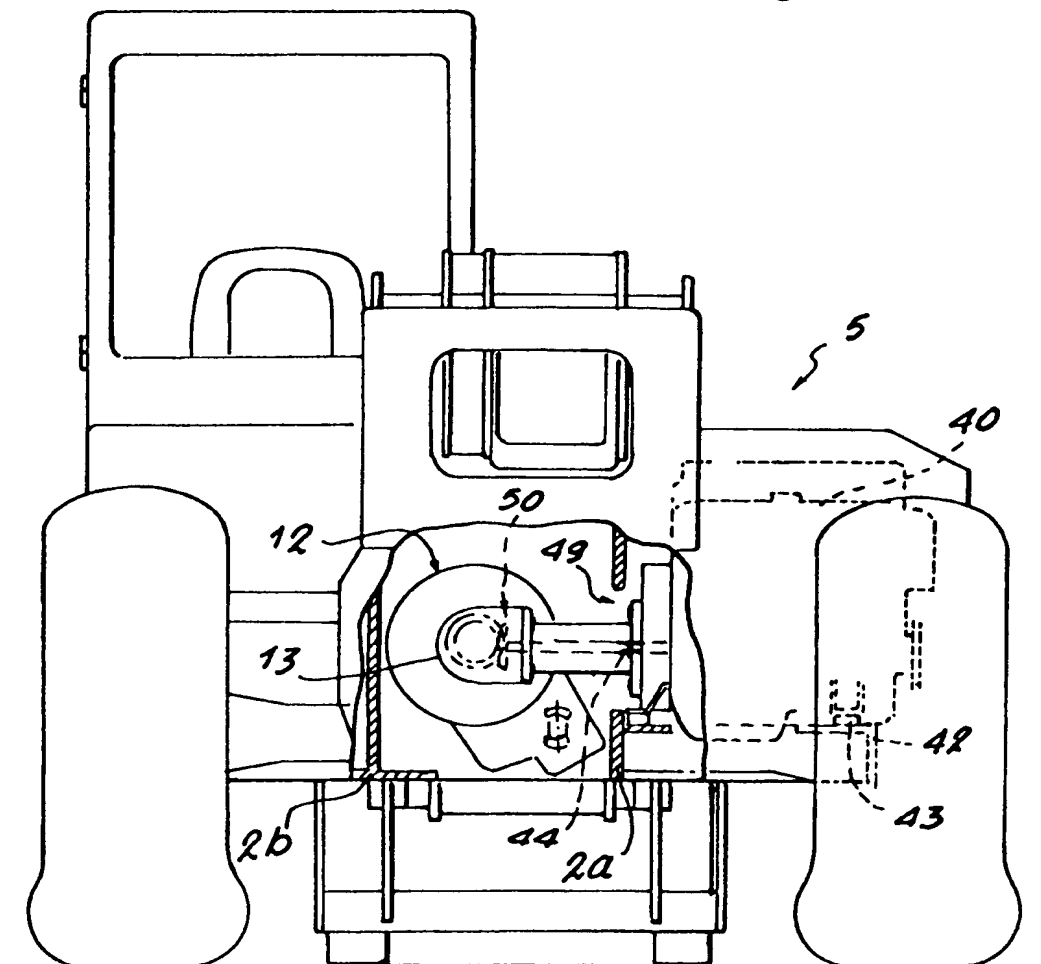


FIG 4

FIG. 5





Office européen  
des brevets

# RAPPORT DE RECHERCHE EUROPEENNE

Numero de la demande  
EP 94 40 2532

DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS			
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes	Revendication concernée	CLASSEMENT DE LA DEMANDE (Int.Cl.6)
Y	DE-A-27 39 325 (LOED CORP) * page 14, ligne 17 - page 15, ligne 10; revendication 3; figures 2,3 *	1-5,7	B66F9/065 B60K5/04 B60K17/04 B60K17/28
Y	GB-A-1 354 132 (KLÖCKNER-HUMBOLDT DEUTZ AG) * figure 2 *	1-5	B60K11/04 B60K25/02 E02F9/20
Y	FR-A-2 650 541 (C. VAN DER LELY N.V.) * figure 2 *	7	
A	GB-A-2 161 784 (F.W. MCCONNELL LTD.) * page 1, ligne 73 - ligne 82; figure 2 *	1-7	
A	DE-A-39 14 839 (CARDO GABELSTAPLER GMBH & CO KG) * colonne 4, ligne 7 - ligne 11 * * colonne 5, ligne 6 - ligne 25 *	1,8-10	
A	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 17, no. 74 (M-1366) 15 Février 1993 & JP-A-04 276 138 (MAZDA MOTOR CORP.) 1 Octobre 1992 * abrégé *	8-10	DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHES (Int.Cl.6)  B66F B60K E02F B62D
Le présent rapport a été établi pour toutes les revendications			
Lieu de la recherche LA HAYE		Date d'achèvement de la recherche 7 Mars 1995	Examinateur Bufacchi, B
CATEGORIE DES DOCUMENTS CITES		T : théorie ou principe à la base de l'invention E : document de brevet antérieur, mais publié à la date de dépôt ou après cette date D : cité dans la demande L : cité pour d'autres raisons A : membre de la même famille, document correspondant	
X : particulièrement pertinent à lui seul Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie A : arrière-plan technologique O : divulgation non-écrite P : document intercalaire			

EPO FORM 1500 (1.12.94) (P04C02)